

BAB V

KESIMPULAN DAN SARAN

5.1 Kesimpulan

Dari hasil analisa dan data-data pengukuran yang diketahui, dapat disimpulkan sebagai berikut :

1. Perubahan gerak *joystick* akan merubah tegangan sehingga data yang dikirim satu sama lain berbeda.
2. Lebar *pulse* dipengaruhi oleh perubahan tegangan pada setiap *channel* di *joystick*.
3. Pada saat *joystick* digerakan maka ada perubahan tegangan yang akan diubah menjadi data digital. pada titik uji 1 Pergerakan naik robot terjadi perubahan tegangan dari 2,6 volt menjadi 4,2 volt, Pergerakan turun robot terjadi perubahan tegangan dari 2,6 volt menjadi 0,8 volt, Pergerakan robot kekanan terjadi perubahan tegangan dari 2,6 volt menjadi 0,8 volt, Pergerakan robot kekiri terjadi perubahan tegangan dari 2,6 volt menjadi 4,6 volt, Pergerakan robot maju terjadi perubahan tegangan dari 2,6 volt menjadi 4,2 volt, Pergerakan robot mundur terjadi perubahan tegangan dari 2,6 volt menjadi 0,8 volt.
4. sinyal yang dikirim oleh *remote control* lalu diterima *receiver* untuk diterjemahkan menjadi data. Pergerakan robot naik terjadi perubahan tegangan dari 0,205 volt menjadi 0,25 volt, Pergerakan robot turun terjadi perubahan tegangan dari 0,205 volt menjadi 0,16 volt, Pergerakan robot kekanan terjadi perubahan tegangan dari 0,205 volt menjadi 0,25 volt, Pergerakan robot kekiri terjadi perubahan tegangan dari 0,205 volt menjadi 0,155 volt, Pergerakan robot maju terjadi perubahan tegangan dari 0,205 volt menjadi 0,25 volt, Pergerakan robot mundur terjadi perubahan tegangan dari 0,205 volt menjadi 0,16 volt.

5.2 Saran

Beberapa saran yang dapat disampaikan adalah sebagai berikut:

1. Dalam pengembangan selanjutnya penulis menyarankan agar penentuan titik berat pada robot ini harus diperhitungkan agar robot dapat bergerak tanpa hambatan.
2. Pemilihan kotak kedap udara juga merupakan hal yang penting, mengingat terdapat rangkaian penting yang harus berada di kerangka robot.
3. Penggunaan motor yang kedap air.